

Για το υπόκλωμα του σχήματος:

α) Διατυπώσε το σύστημα των διαφορικών εξισώσεων πρώτης τάξης που το περιγράφει

β) Για  $R_1 = R_2 = 4 \text{ ohms}$ ,  $C = \frac{1}{2} \text{ farad}$ ,  $L = 8 \text{ henrys}$ ,

βρείτε το χαρακτηριστήρα και την ευστάθεια του σημείου ισορροπίας του συστήματος, καθώς και τη λύση του για  $u_3(0) = u_0$ ,  $i_2(0) = i_0$ .

1ος νόμος Kirchhoff (K1)

αριστερά κόμβος (A):  $i_1 - i_2 + i_3 = 0$   
δεξιά κόμβος (B):  $-i_1 - i_3 + i_4 = 0$

2ος νόμος Kirchhoff (K2)

άνω βρόχος:  $u_1 + u_2 + u_4 = 0$   
κάτω βρόχος:  $u_1 - u_3 = 0$

Σχέσεις Διατάξεων

$u_1 = \frac{1}{C} i_1$ ,  $i_4 = \frac{1}{L} u_4$ ,  $u_2 = R_1 i_2$ ,  $u_3 = R_2 i_3$

Κατασκευή Διαφορικών Εξισώσεων

Συνδυάζοντας τα παραπάνω παίρνουμε (οι μεταβλητές κατάστασης είναι οι  $u_1, i_4$ )

$$u_1' = \frac{1}{C} (-i_3 + i_4) = -\frac{1}{C} \frac{u_3}{R_2} + \frac{1}{C} i_4 = -\frac{1}{CR_2} u_1 + \frac{1}{C} i_4$$

$$i_4' = \frac{1}{L} (-u_1 - u_2) = -\frac{1}{L} u_1 - \frac{1}{L} R_1 i_2 = -\frac{1}{L} u_1 - \frac{R_1}{L} i_4$$

(Προσθέτουμε τις δύο εξισώσεις του Κ1 προκύπτει ότι  $i_2 = i_4$ )

Έτσι, θέτουμε  $u_1 = u$  και  $i_4 = i$  (για λόγους ανάλυσης), έχουμε το σύστημα:

$$\begin{pmatrix} u' \\ i' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{CR_2} & \frac{1}{C} \\ -\frac{1}{L} & -\frac{R_1}{L} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ i \end{pmatrix}$$

β) Για τις δεδομένες αριθμητικές τιμές, ο πίνακας των συντελεστών P γίνεται

$$P = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & 2 \\ -\frac{1}{8} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \text{ με χαρακτηριστική εξίσωση: } \lambda^2 + \lambda + \frac{1}{2} = 0, \Delta = -1 < 0 \rightarrow$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-1 \pm i}{2} = -0.5 \pm i0.5$$

$$(P - \lambda_1 I) \vec{F} = \vec{0} \rightarrow \left( \begin{array}{cc|c} -0.5 - \lambda_1 & 2 & 0 \\ -\frac{1}{8} & -0.5 - \lambda_1 & 0 \end{array} \right) \rightarrow$$

$$\vec{F}_1 = s \begin{pmatrix} 2 \\ 0.5 + \lambda_1 \\ 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{s=1} \begin{pmatrix} 2 \\ 0.5i \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4i \\ i \end{pmatrix} \rightarrow$$

κατασκευάζουμε το θεμελιώδη λύμα  $\Phi(t)$ :

$$e^{\lambda_1 t} \vec{f}_1 = e^{-0.5t} (\cos 0.5t + i \sin 0.5t) \begin{pmatrix} -4i \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\Phi(t) = e^{-0.5t} \begin{pmatrix} 4 \sin 0.5t & -4 \cos 0.5t \\ \cos 0.5t & \sin 0.5t \end{pmatrix}$$

Ενδεχόμενη γενική λύση είναι :

$$\begin{pmatrix} u_1(t) \\ i_4(t) \end{pmatrix} = c_1 e^{-0.5t} \begin{pmatrix} 4 \sin 0.5t \\ \cos 0.5t \end{pmatrix} + c_2 e^{-0.5t} \begin{pmatrix} -4 \cos 0.5t \\ \sin 0.5t \end{pmatrix}$$

Αν θέλουμε να υπολογίσουμε και τα υπόλοιπα μεγέθη του κυκλώματος, από τις αρχικές σχέσεις έχουμε:

$$u_3 = u_1, \quad i_2 = i_4, \quad u_2 = R_1 i_2 = R_1 i_4$$

$$u_4 = -u_1 - u_2 = -u_1 - R_1 i_4, \quad i_3 = \frac{u_3}{R_2} = \frac{u_1}{R_2}$$

$$i_1 = i_4 - i_3 = i_4 - \frac{u_1}{R_2}$$

Για τις δεδωμένες αρχικές συνθήκες έχουμε:

$$u_1(0) = u_3(0) = u_0, \quad i_4(0) = i_2(0) = i_0$$

Άρα από τη γενική λύση, για  $t=0$  παίρνουμε

$$\Phi(0) \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_0 \\ i_0 \end{pmatrix} \quad \text{ή} \quad \begin{pmatrix} 0 & -4 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_0 \\ i_0 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$c_1 = i_0, \quad c_2 = -\frac{u_0}{4} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} u_1(t) \\ i_4(t) \end{pmatrix} = e^{-0.5t} \begin{pmatrix} 4i_0 \sin 0.5t + u_0 \cos 0.5t \\ i_0 \cos 0.5t - \frac{u_0}{4} \sin 0.5t \end{pmatrix}$$



Δίνεται το γραμμικό σύστημα Δ.Ε :

$$\bar{x}' = P \bar{x}, \quad \bar{x} = (x(t), y(t))^T, \quad P = \begin{pmatrix} 2 & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & 1 \end{pmatrix}$$

α) Να βρεθεί η γενική λύση και να χαρακτηρίσετε το  $(0,0)$ .

β) Να λύσετε το πρόβλημα αρχικών τιμών

$$(x(0), y(0)) = (-1, -1)$$

για το παραπάνω σύστημα.

γ) Να σχεδιάσετε (ποιοτικά) την τροχιά του Π.Α.Τ β) στο επίπεδο φάσεων  $x, y$  και να προσδιορίσετε τα σημεία τομής της με τους άξονες  $x$  και  $y$ .

α) α.ε :  $\lambda^2 - \text{tr} P \lambda + \det P = 0 \rightarrow \lambda^2 - 3\lambda + \frac{9}{4} = 0 \rightarrow \Delta = 0$

$\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda = \frac{3}{2}$  . Άρα το  $(0,0)$  είναι ασαθής εκφυλισμένος κόμβος

$$(P - \lambda I) \bar{f} = \bar{0} \rightarrow \left( \begin{array}{cc|c} 2-\lambda & \frac{1}{2} & 0 \\ -\frac{1}{2} & 1-\lambda & 0 \end{array} \right) \rightarrow \bar{f} = s \begin{pmatrix} -\frac{1}{2(2-\lambda)} \\ 1 \end{pmatrix} \stackrel{s=1}{=} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$(P - \lambda I) \bar{h} = \bar{f} \rightarrow \left( \begin{array}{cc|c} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -1 \\ -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & 1 \end{array} \right) \rightarrow \left( \begin{array}{cc|c} 1 & 1 & -2 \\ \dots & \dots & \dots \end{array} \right) \rightarrow$$

$$\bar{h} = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \end{pmatrix} + s \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \stackrel{s=0}{=} \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

(Παρατηρήστε ότι στους  $2 \times 2$  πίνακες για τον υπολογισμό των ιδιδιανυσμάτων δουλεύουμε μόνο με την πρώτη γραμμή).

Άρα ο θεμελιώδης πίνακας  $\Phi(t)$  του συστήματος είναι:

$$\Phi(t) = \left( e^{\lambda t} \bar{f}, e^{\lambda t} (\bar{h} + t \bar{f}) \right) = e^{\frac{3}{2}t} \begin{pmatrix} -1 & -2-t \\ 1 & t \end{pmatrix}$$

Και η γενική λύση γράφεται ( $\bar{x} = \Phi \bar{c}$ )

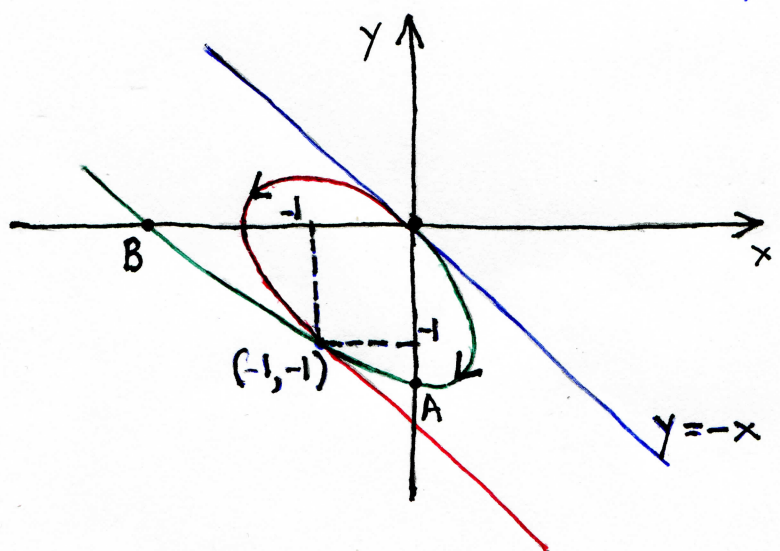
$$\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = c_1 e^{\frac{3}{2}t} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 e^{\frac{3}{2}t} \begin{pmatrix} -2-t \\ t \end{pmatrix}$$

β) Από την γενική λύση για  $t=0$  έχουμε:

$$\Phi(0) \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \wedge \quad \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = e^{\frac{3}{2}t} \begin{pmatrix} -1-t \\ -1+t \end{pmatrix}$$

δ) Η ευθεία που αντιστοιχεί στη θεμελιώδη λύση  $e^{\lambda t} \bar{f}$  είναι η  $\odot$ :  $y = -x$ , οπότε η τροχιά που περνά από το  $(x_0, y_0) = (-1, -1)$ ,



σύμφωνα με τη θεωρία, θα είναι ή μία πράσινη  
ή μία κόκκινη (προφανώς όχι και οι δύο).

{ Η τροχιά αυτή τείνει ασυμπτωτικά στο  $(0,0)$  για  
 $t \rightarrow -\infty$  (καθώς  $\lambda > 0$ ), εφελτομενικά στην  
 ευθεία  $y = -x$  και φεύγει στο  $\infty$  για  $t \rightarrow +\infty$ ,  
εφελτομενικά σε μία παράλληλη της ευθείας αυτής. }

Πράσινη:  $t \rightarrow -\infty$ :  $x > 0$ ,  $y < 0$

Κόκκινη:  $t \rightarrow -\infty$ :  $x < 0$ ,  $y > 0$

Έτσι παιρνοντας το όριο για  $t \rightarrow -\infty$  στη λύση του  $\beta$ )  
 βρίσκουμε ποιά από τις δύο είναι ( $e^{3/2t} > 0$ ).

Εδώ είναι η πράσινη. (Ανάλογα μπορούμε να δουλέψουμε  
 για  $t \rightarrow +\infty$ ). Αν ήταν  $\lambda < 0$ , θα παίρναμε το όριο  
 για  $t \rightarrow +\infty$  (ή ανάλογα για  $t \rightarrow -\infty$ ).

Τέλος, θέτοντας στη λύση του  $\beta$ ) διαδοχικά  $y=0$   
 και  $x=0$ , υπολογίζουμε μέσω του αντίστοιχου χρόνου  
 τα σημεία τομής με τους άξονες  $x$  και  $y$ , αντίστοιχα:

$$y=0 \rightarrow t=1 \rightarrow x = -2e^{-\frac{3}{2}} : B \left( -2e^{-\frac{3}{2}}, 0 \right)$$

$$x=0 \rightarrow t=-1 \rightarrow y = -2e^{\frac{3}{2}} : A \left( 0, -2e^{\frac{3}{2}} \right)$$